



SOLUSI KINEMATIKA BALIK PADA ROBOT MANIPULATOR SERIAL M-DoF MENGGUNAKAN METODE DEEP REINFORCEMENT

LEARNING: STUDI KASUS PADA ARM MANIPULATOR

Atikah Surriani, Ir. Oyas Wahyunggoro, Ph.D; Ir.Adha Imam Cahyadi, S.T., M.Eng., Dr.Eng., IPM

Universitas Gadjah Mada, 2024 | Diunduh dari <http://etd.repository.ugm.ac.id/>

SOLUSI KINEMATIKA BALIK PADA ROBOT MANIPULATOR SERIAL M-DoF

MENGGUNAKAN METODE *DEEP REINFORCEMENT LEARNING*:

STUDI KASUS PADA ARM MANIPULATOR

DISERTASI



Atikah Surriani

19/450408/STK/00752

PROGRAM DOKTOR

PROGRAM STUDI TEKNIK ELEKTRO

FAKULTAS TEKNIK

UNIVERSITAS GADJAH MADA

YOGYAKARTA

2024

DISERTASI

**SOLUSI KINEMATIKA BALIK PADA ROBOT MANIPULATOR SERIAL M-DOF
MENGGUNAKAN METODE DEEP REINFORCEMENT LEARNING: STUDI KASUS
PADA ARM MANIPULATOR**

Dipersiapkan dan disusun oleh

Atikah Surriani
19/450408/STEK/00752


Telah dipertahankan di depan dewan penguji
Pada tanggal : 22 Mei 2024

Promotor



Ir. Oyas Wahyunggoro, M.T., Ph.D

Ko-Promotor



Ir. Adha Imam Cahyadi, S.T., M.Eng., D.Eng., IPM.

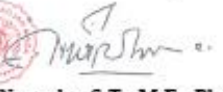
Disertasi ini telah diterima sebagai salah satu
persyaratan untuk memperoleh gelar Doktor

Tanggal: 22 Juli 2024
Ketua Program Studi Doktor Teknik Elektro



Prof. Dr. Eng. Ir. F. Danang Wijaya, S.T., M.T., IPM.
NIP. 197402261998031003

Mengetahui,
Ketua Departemen
Teknik Elektro dan Teknologi Informasi



Prof. Ir. Hanung Adi Nugroho, S.T., M.E., Ph.D., IPM., SMIEEE.
NIP. 197802242002121001



Halaman Persetujuan Tim Promotor

Tim Promotor menyetujui naskah disertasi:


Nama : Atikah Surriani
NIM : 19/450408/STK/00752
Judul Disertasi : *SOLUSI KINEMATIKA BALIK PADA ROBOT MANIPULATOR SERIAL M-DoF MENGGUNAKAN METODE DEEP REINFORCEMENT LEARNING: STUDI KASUS PADA ARM MANIPULATOR*

yang telah diperbaiki sesuai saran dari Tim Penguji Ujian Tertutup


Tim Promotor

Tanda Tangan dan Tanggal

Ir. Oyas Wahyunggoro, M.T., Ph.D
Promotor


(19 Juli 2024)

Ir. Adha Imam Cahyadi, S.T., M.Eng., D.Eng., IPM
Ko-Promotor







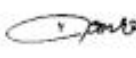


(16 Juli 2024)

Halaman Persetujuan Tim Penguji

Tim Penguji menyetujui naskah disertasi:

Nama : Atikah Surriani
NIM : 19/450408/STK/00752
Judul Disertasi : SOLUSI KINEMATIKA BALIK PADA *ROBOT MANIPULATOR*
SERIAL M-DoF MENGGUNAKAN METODE *DEEP*
REINFORCEMENT LEARNING: STUDI KASUS PADA
ARM MANIPULATOR

yang telah diperbaiki sesuai saran dari Tim Penguji Ujian Tertutup

Tim Penguji	Tanda Tangan dan Tanggal
Prof. Ir. Hanung Adi Nugroho, S.T., M.E., Ph.D., IPM., SMIEEE. Ketua Tim Penguji	 (18 Juli 2024)
Ir. Oyas Wahyunggoro, M.T., Ph.D Anggota Tim Penguji	 (19 Juli 2024)
Ir. Adha Imam Cahyadi, S.T., M.Eng., D.Eng., IPM. Anggota Tim Penguji	 (16 Juli 2024)
Dr.Eng. Ir. Igi Ardiyanto, S.T., M.Eng., IPM., SMIEEE. Anggota Tim Penguji	 (15 Juli 2024)
Ir. Prapto Nugroho, S.T., M.Eng., D.Eng., IPM. Anggota Tim Penguji	 (16 Juli 2024)
Syukron Abu Ishaq Alfarozi, S.T., Ph.D. Anggota Tim Penguji	 (16 Juli 2024)
Dr. Ir. Bambang Sumantri, S.T., M.Sc. Anggota Tim Penguji	 (11 Juli 2024)
Prof. Dr. Eng. Ir. F. Danang Wijaya, S.T., M.T., IPM. Anggota Tim Penguji	 (16 Juli 2024)

